

```
/*-----*/  
/* Copyright (c) 2015 by Nuvoton Technology Corporation  
/* All rights reserved  
/*-----*/  
/* NuMicro(TM) M452 Quad-Copter Hardware Package V1.4  
/*-----*/
```

Introduction:

The reference design for M452 Quad-Copter using NuMicro™ M452 series can be used in teaching, scientific research, entertainment and a variety of contests. This Quad-Copter has a 10 DOF Sensor Fusion (Includes Gyroscope 、 Accelerometer 、 E-compass and Barometer) 、 PID control 、 Sensor calibration.

This file includes the schematic and PCB layout of Quad-Copter.

File Path:

\\HW_M452_Quad_Copter_V1.4\

```
/*-----*/  
/* Copyright (c) 2014 by Nuvoton Technology Corporation  
/* All rights reserved  
/*-----*/  
/* NuMicro(TM) M452 Quad-Copter Hardware Package V1.4  
/*-----*/
```

簡介:

此份參考設計是使用新唐科技 **M452** 系列，四軸飛行器可用於教學、科學研究、娛樂以及各種競賽，包含了飛控主機板、搖控手柄、**2.4G RF** 模組、分電板，飛控主板電路是以 **M452 IC** 為主體，系統設計內含十軸傳感器(加速度計、陀螺儀、電子羅盤以及高度計)，可使用 **AP** 校正傳感器、調整 **PID** 以及觀看目前狀態。

此份檔案內容包括電路圖及 PCB layout.

檔案路徑:

\\HW_M452_Quad_Copter_V1.4\

```
/*-----*/  
/* Copyright (c) 2014 by Nuvoton Technology Corporation  
/* All rights reserved  
/*-----*/  
/* NuMicro(TM) M452 Quad-Copter Hardware Package V1.4  
/*-----*/
```

简介:

此份参考设计是使用新唐科技 **M452** 系列，四轴飞行器可用于教学、科学研究、娱乐以及各种竞赛，包含了飞控主机板、摇控手柄、**2.4G RF** 模块、分电板，飞控主板电路是以 **M452 IC** 为主体，系统设计内含十轴传感器(加速度计、陀螺仪、电子罗盘以及高度计)，可使用 **AP** 校正传感器、调整 **PID** 以及观看目前状态。

此份档案内容包括原理图及 PCB layout.

档案路径:

\\HW_M452_Quad_Copter_V1.4\